



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

⑫ **Off nl gungsschrift**
⑩ **DE 198 18 654 A 1**

⑤1 Int. Cl.⁶:
G 01 D 5/249
G 01 D 5/34
G 01 B 11/26

②1 Aktenzeichen: 198 18 654.1
②2 Anmeldetag: 25. 4. 98
④3 Offenlegungstag: 4. 11. 99

DE 198 18 654 A 1

⑦1 Anmelder:
Hengstler GmbH, 78554 Aldingen, DE

⑦4 Vertreter:
Riebling, P., Dipl.-Ing. Dr.-Ing., Pat.-Anw., 88131
Lindau

⑦2 Erfinder:
Künstler, Bernhard, Dipl.-Ing. (FH), 78073 Bad
Dürkheim, DE

⑤6 Entgegenhaltungen:
DE 1 95 18 664 C1
DE 44 36 784 A1
EP 05 03 716 A1
JP 03-2 96 619 A
JP 03-2 87 013 A
JP 03-2 85 114 A

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

⑤4 Sensoreinheit für Gebersysteme

⑤7 Die vorliegende Erfindung bezieht sich auf eine Sensoreinheit für Gebersysteme. Sie dient zur Erfassung von Winkelpositionen einer Geberscheibe, mit einer optoelektronischen Ableseeinrichtung, die als Zeilendetektor ausgeführt ist.
Dabei ist wesentlich, daß die Signalerfassung vorzugsweise auf einer einzigen Codespur mit hoher Auflösung stattfindet.

DE 198 18 654 A 1

Die Erfindung geht von einem Verfahren nach dem Oberbegriff des unabhängigen Patentanspruchs 1 und einer Sensoreinheit für Gebersysteme nach dem Oberbegriff des unabhängigen Patentanspruchs 5 aus.

Hierbei ist es bekannt (EP 0 557 265 B1), bei Sensoreinheiten mit Gebersystemen ein definiertes Ausgangssignal pro Umdrehung zu erzeugen; hierbei soll eine Sinusfunktion pro Umdrehung mit einer Auflösung von 360° erzeugt werden. Darüber hinaus soll auch noch eine Feininformation erzeugt werden, von z. B. 2048 Perioden pro Umdrehung, um eine möglichst hohe Auflösung dieses Ausgangssignals zu erreichen.

Stand der Technik ist hierbei, daß eine entsprechende Codierung auf einer Drehscheibe angeordnet ist, welche z. B. im Durchlicht oder Reflexionsbetrieb arbeitet, und der entsprechende Aufnehmer zur Erfassung der Codierung, der Drehscheibe gegenüberliegend angeordnet ist.

Ein Nachteil bei den bekannten optischen Decodiersystemen ist, daß man für jedes Signal eine entsprechende Codierungsspur auf dem als Drehscheibe ausgebildeten Codierträger benötigt, was mit einem hohen Platzbedarf verbunden ist. So muß pro Bit des digitalen Ausgangssignals eine Spur ausgeführt sein, das bedeutet daß (z. B. bei 12 Bit) eine Scheibe mit 12 Spuren notwendig ist, um die Codierung zu erfassen.

Neben dem großen Platzbedarf für die Codierung auf der Scheibe, der eine entsprechende Baugröße der Sensoren erfordert, sind bei den bekannten Sensoreinheiten für Gebersysteme auch die Herstellungskosten beträchtlich, weil ja pro Spur eine entsprechende Abtasteinheit benötigt wird.

Der Erfindung liegt deshalb die Aufgabe zugrunde, eine Sensoreinheit der eingangs genannten Art so weiterzubilden, daß sie bei wesentlich geringerem Platzbedarf eine mindestens gleich große, oder sogar eine noch bessere Auflösung als die der bekannten Systeme erreicht, wobei neben der gegebenen technischen Lehre zusätzlich geringere Herstellungskosten anfallen.

Die Lösung der gestellten Aufgabe erfolgt durch die technische Lehre der Ansprüche 1 und 5. Dabei findet auf einer ersten Spur eine sogenannte Inkremental-Abtastung mit hoher Auflösung statt, um den radialen Platzbedarf zu minimieren, wobei z. B. 2048 Perioden pro Umdrehung erfaßt werden. Dabei ist wesentlich, daß bei dieser Inkremental-Abtastung die der Code-Spur auf der Drehscheibe zugeordneten Meßwertaufnehmer, die als Fotodiodenarray aufgebaut sind, auf einer einzigen Spur angeordnet und so ineinander verschachtelt sind, daß diese Einzeldioden mit einem Mittenabstand von $1/4$ der Periodenlänge der Codierung in der Reihenfolge A, B, A' und B' positioniert sind, wobei sich diese Anordnung mehrfach wiederholen kann.

Mit dieser gegebenen technischen Lehre ergibt sich also der Vorteil, daß, bei derartig aufgebauten Sensoreinheiten für Gebersysteme, die Abtastung einer einzigen Codespur voneinander abhängige und miteinander verschachtelte Signale im Fotodiodenarray erzeugt werden, die zueinander phasenverschoben sind. Durch die Verschachtelung dieser Signale ist es möglich die Sensoreinheiten für Gebersysteme so zu gestalten, daß die Abtastung einer einzigen Spur ausreicht um den gleichen Informationsgehalt, der bisher auf mehrere Spuren verteilt werden mußte, zu ermitteln. Dies bedeutet einen wesentlich geringeren Platzaufwand, der sich positiv auf die Baugröße der Sensoreinheiten für Gebersysteme auswirkt.

Die Sensoreinheit besteht also aus einem Inkrementalteil der analoge oder digitale Ausgangssignale mit hoher Auflösung (z. B. 2048 Perioden pro Umdrehung) liefert. Die Ab-

tastdioden für die Signale A, A', B und B' sind also ineinander verschachtelt auf dem selben Radius angeordnet, so daß der radiale Platzbedarf minimiert ist. Wird diese Anordnung der Abtastdioden mehrere Male auf dem Umfang angeordnet, so erhält man durch die Addition der Einzelsignale zu einem Summensignal einen größeren Signalpegel, der einen höheren Signal-Rauschabstand sicherstellt. Um den Einfluß von Gleichanteilen zu minimieren folgt eine Differenzbildung der nichtinvertierenden und der invertierenden Signale (A, A' und B, B'). Um die Übertragung über längere Kabel störungsfrei sicherzustellen, folgt ein Leitungstreiber der Differenzsignale am Ausgang liefert.

Die absolute Information erhält man demnach durch abtasten eines speziellen seriellen Codes. Die Abtastdioden liegen alle auf dem selben Radius, so daß hier der radiale Platzbedarf minimiert ist. Die Differentialabtastung findet hier Anwendung.

Der spezielle Absolutcode wird über einen Codewandler in einen üblichen Dualcode (z. B. Binärcode oder Graycode) gewandelt, und steht parallel zur Verfügung, und steht nach einer parallel/seriell-Wandlung an einer Seriellen Schnittstelle z. B. SSI zur Verfügung.

In einer weiteren Ausführung wird ein Nullsignaldetektor eingesetzt, der vergleicht den internen Code mit einem abgelegten Bitmuster und gibt bei Übereinstimmung der beiden ein Signal aus, das dem Nullsignal beim Standardinkrementalgeber entspricht.

Darüberhinaus wird über einen weiteren Codewandler und einer anschließenden Digital/Analog Umsetzung (DAU) ein Sinussignal generiert, das über einen Leistungstreiber als Differenzsignal ausgegeben wird. Entsprechendes wird für das Cosinussignal mit einem weiteren Codewandler durchgeführt. Im Unterschied zu den hochauflösenden Analogsignalen der Spuren A und B steht hier ein Sinus/Cosinus-Signalspaar mit wenigen Perioden pro Umdrehung zur Verfügung. Daraus kann über die Arcustangensfunktion auf Anwenderseite der absolute Positionswert bestimmt werden.

Es ergibt sich durch diesen Aufbau ein sehr geringer Platzbedarf für die Photodioden. Die benötigte Chipfläche für den ASIC sinkt auf ca. $1/3$ der bisher benötigten Fläche bei der Verwendung der bekannten Technik.

Im folgenden wird die Erfindung anhand von mehreren Ausführungswege darstellenden Zeichnungen näher erläutert. Hierbei gehen aus den Zeichnungen und ihrer Beschreibung weitere erfindungswesentliche Merkmale und Vorteile hervor.

Die Fig. 1 zeigt eine schematische Darstellung einer Codespur auf der Codescheibe mit der dazugehörigen Fotodiodenspur 10.

Es zeigen die Fig. 1a bis 1d die Signale der Fotodioden A, B, A', B', die sich bei einer Drehbewegung der Codescheibe ergeben.

Es zeigt die Fig. 1f das Differenzsignal der Fotodioden A-A' bei einer Drehbewegung der Codescheibe.

Es zeigt die Fig. 1g das Differenzsignal der Fotodioden B-B' bei einer Drehbewegung der Codescheibe.

Es zeigt die Fig. 1h die Positionierung der Fotodioden 13 und 14 der Diodenspur 11.

Es zeigt die Fig. 2 die Fotodiodenspur 10 für die Abtastung der Inkrementalspur, und die Fotodiodenspur 11 und 12 für die Abtastung der seriellen Absolutspur.

Es zeigt die Fig. 3 ein Blockdiagramm für die Inkrementalauswertung.

Es zeigt die Fig. 4 die Absolutcodespuren 42 und 43 mit den Diodenspur 11 und 12.

Es zeigt die Fig. 5 ein Blockdiagramm für die Absolutauswertung.

In der Fig. 1 ist, beginnend bei Ziffer 1, ein Ausschnitt aus einer Codespur dargestellt, die auf einem konzentrischen Kreis einer Drehscheibe gleichmässig verteilt angeordnet ist.

Darunter ist mit dem Bezugszeichen 10 eine Fotodiodenspur schematisch dargestellt, welche aus einem einzeiligen Fotodiodenarray besteht. Die Fotodioden im Fotoarray sind so angeordnet, daß sie die auf der Drehscheibe auf einem konzentrischen Kreis gleichmässig verteilt angeordnete Codespur erfassen können. Die Informationen von der Codespur können dabei im Durchlicht- oder im Reflexionsverfahren gewonnen werden.

Um den Anteil von Rausch- und Störsignalen zu minimieren bzw. zu eliminieren können mehrere Fotoarrays in entsprechenden Abständen zur Erfassung der Codierung angeordnet sein. Dabei werden die Signale der korrespondierenden Fotodioden zusammengeschaltet, um eine präzisere Auswertung zu ermöglichen.

Die Fig. 1a bis 1f zeigen die entsprechenden Signale, die sich bei der Drehbewegung der Drehscheibe ergeben.

Die Fig. 1a zeigt ein Summensignal aller miteinander verbundenen Fotodioden A, mit der sich hierdurch ergebenden relativ hohen Amplitude, deren Scheitelwert sich weit über dem Scheitelwert einer einzelnen Fotodiode abhebt, so daß ein relativ störungsfreies Summensignal erreicht wird. Gleiches gilt für die Darstellung in Fig. 1b. Hier ist das Summensignal der Fotodioden B dargestellt, das durch Zusammenschaltung aller Fotodioden B erreicht wird.

Die Fig. 1c und 1d zeigen, daß auch die invertierten Signale der Fotodioden A' und B' aufsummiert werden, so daß insgesamt relativ hochpegelige Signalausgänge erzeugt werden.

In den Fig. 1f und 1g ist dargestellt, daß durch Subtraktion der Signalpegel a und a' und der Signalpegel b und b' die Gleichanteile dieser Summensignale eliminiert werden, wobei die beiden Signalpegel um 90° zueinander verschoben sind.

Anhand der Fig. 1 ist eine Periode 19 dargestellt, die insgesamt 2048 mal beim gezeigten Ausführungsbeispiel auf der ersten Spur auftritt, wenn die Drehscheibe um 360° gedreht wird.

In einer Weiterbildung der vorliegenden Erfindung ist es vorgesehen, daß die absolute Information der Drehlage durch die Abtastung eines speziellen, seriellen Codes erfolgt.

Hier sieht die Erfindung vor, daß neben der Inkrementalabtastung auf der ersten Spur der Geberscheibe, ein spezieller serieller Code auf einer weiteren Spur auf einem konzentrischen Kreis erzeugt wird. Dieser serielle Code wird von der Fotodiodenspur 11 erfasst, die so angeordnet ist, daß die die zusätzliche Codespur erfassen kann.

Diese Fotodiodenspur enthält z. B. 11 Fotodioden, die einen 11 Bit langen Code erzeugten. Auf der Fotodiodenspur 11 sind also insgesamt 11 Fotodioden mit den Bezugszeichen 13-16 angeordnet, wobei der Einfachheit halber lediglich 4, die zwei ersten und die zwei letzten der gesamten Spur, zeichnerisch dargestellt sind.

Wichtig ist nun, daß pro Periode 19 eine derartige Absolutwertabtastung stattfindet. Damit ist gewährleistet, daß pro Periode der Inkrementalspur genau 1 Codewort durch die Fotodioden 13, 14 . . . 16 erzeugt wird.

Wenn man nun die Signale von 11 nebeneinander liegenden Fotodioden betrachtet, von denen lediglich 2 - die Fotodioden 13 und 14 - in Fig. 1h dargestellt sind, dann ergibt sich hieraus ein 11 Bit breiter Code, der für den absoluten Drehwinkel dieses Drehgebers eine eindeutige Aussage trifft. Wenn also der Drehgeber um 360° verdreht wird, durchläuft das 11 Bit breite Wort der Absolutwertabtastung

den Wertebereich von 2^{11} unterschiedlichen digitalen Worten.

Auf diese Weise ist sichergestellt, daß jedem inkrementalen Drehwinkel von -360° geteilt durch 2^{11} - ein entsprechend digitales Wort der Absolutwertabtastung zugeordnet ist.

In einer Weiterbildung der vorliegenden Erfindung ist vorgesehen, daß noch eine zusätzliche Spur der Absolutwertabtastung (nämlich die Fotodiodenspur 12) angeordnet wird, bei der eine invertierte Absolutwertabtastung vorgenommen wird, so daß die positiv und negativ sich ergebenden Werte der beiden Fotodiodenspuren 11, 12 zueinander addiert werden können, und hierdurch der Gleitanteil eliminiert wird.

Wichtig bei der vorliegenden Erfindung ist, daß es nicht lösungsnotwendig ist, daß die Absolutwertabtastung in Form eines 11 Bit breiten Wortes erfolgt. Es können selbstverständlich auch mehr oder weniger Fotodioden der Fotodiodenspur 11 bzw. 12 zusammengeschaltet werden, um ein mehr oder weniger Bit breites Codewort zu erzeugen. Darüberhinaus kann die absolute Information auch auf mehrere Codespuren verteilt angeordnet sein.

Die Fig. 3 zeigt ein Blockdiagramm für die vorher bereits schon anhand der Fig. 1a bis 1f dargestellte und erläuterte Aufaddierung der Inkrementalsignale, anhand dessen erkennbar ist, daß das Signal A mit dem Signal A' jeweils am positiven und negativen Eingang eines Addierers anliegen, der hieraus ein Differenzsignal bildet, welches einem Leistungstreiber zugeführt wird. Dieser Leistungstreiber erzeugt zur Signalübertragung Differenzsignale von 2048 mal der vorher beschriebenen Sinuskurve gemäss der Fig. 1f. Dabei wird in der Darstellung mit den Bezügen A und A' der Sinusanteil der Kurve ausgewertet, und in der Darstellung mit den Bezügen B und B' der Cosinusanteil der Kurve.

In Fig. 5 ist die Aufbereitung der Absolutwertabtastung dargestellt. Das Absolutwertsignal der Fotodiodenspur 11 wird an dem positiven Eingang des Addierers angelegt, und das Fotodiodensignal der Fotodiodenspur 12 wird an den negativen Eingang des Addierers angelegt. Der Addierer verarbeitet die beiden Eingangswerte so, daß ein Signal entsteht, das von Anteilen die den gleichem Betrag aufweisen befreit ist. Dieses 11 Bit breite Codewort wird nun dem Codewandler 37 zugeführt, der einen üblichen Dualcode, z. B. einen Binärcode oder einen Graycode daraus erzeugt.

Das erzeugte Signal steht am Ausgang 40 parallel zur Verfügung oder kann über einen parallel/seriell Wandler 38 geführt werden, so daß an dessen Ausgang 20 ein seriellles Signal ausgegeben wird.

Nachfolgend wird die sogenannte Nullsignalerkennung erläutert, wobei erkennbar ist, daß am Ausgang 21 des Addierers 22 über einen weiteren Zweig 23 ein Nullsignal-Detektor 24 angeordnet ist. Der Nullsignal-Detektor 24 vergleicht den am Eingang im Zweig 23 anliegenden Parallelcode mit einem darin abgespeicherten Muster, und wenn eine Übereinstimmung festgestellt wird, wird am Ausgang 41 ein Nullsignal erzeugt. Damit ist eine Referenz für eine Vollumdrehung des Drehgebers gegeben, wenn dieser z. B. um eine Vollumdrehung von 360° gedreht wurde, wird jeweils pro Umdrehung am Ausgang 41 ein Nullsignal erzeugt. Mit diesem Nullsignal kann z. B. auch ein Startsignal für einen neuen Programmablauf einer davon gesteuerten Werkzeugmaschine gebildet werden.

Das von dem Addierer 22 erzeugte und am Ausgang 21 in Parallelform anliegende digitale Wort wird gleichzeitig über den Zweig 39 einem Codewandler 25 zugeführt. Dieser Codewandler generiert eine digitale Codefolge. Der Codewandler 25 wandelt den anliegenden Code so um, daß am Ausgang 26 des Digital-Analog-Wandlers 27 ein Sinussig-

gnal entsteht, welches über einen Leistungstreiber 28 auf die Leitung 29 ausgegeben wird.

In gleicher Weise wandelt der Codewandler 31 das im Zweig 30 anliegende digitale Wort so um, daß in dem nachgeschalteten Digital-Analogwandler 32 ein Cosinussignal erzeugt wird, welches über den Leistungstreiber 33 dem Ausgang 34 zugeführt wird. Insgesamt sind also nun 7 Ausgänge vorhanden, wobei die Ausgänge 35, 36 das jeweilige inkrementelle Signal beinhalten, während am Ausgang 20 das absolute, serielle Signal vorhanden ist, am Ausgang 40 absolute, parallele Signal und am Ausgang 41 das Nullsignal.

An den Ausgängen 29, 34 wird pro Umdrehung der codierten Drehscheibe ein Sinussignal bzw. ein Cosinussignal erzeugt.

Die Codewandler 25 und 31 können so programmiert werden, daß auch das Signal die Formgebung $k \times \sin$ bzw. $k \times \cos$ haben kann, dies heißt, daß es auch möglich ist, pro Vollumdrehung zwei, drei oder auch mehr Sinus- bzw. Cosinusfunktionen zu erzeugen.

Man kann über die Codewandler 25 bzw. 31 die Ausgänge 29, 34 so programmieren, daß entsprechende Rechtecksignale ausgegeben werden, um direkt mit diesen Rechtecksignalen einen entsprechenden Motor anzusteuern. Diese Rechtecksignale sind also die Kommutierungssignale (Schrittsignale) für einen entsprechend angesteuerten Motor.

Damit ergibt sich auch der Vorteil, daß der hier dargestellte Drehgeber einer Standardschnittstelle entspricht, die jeweils nieder und hochauflösende Analogsignale verarbeitet.

Weiter ist durch universelle Auflösung der Codewandlung eine Anpassung der Kommutierungssignale an unterschiedliche Motoren durch Software möglich.

Ebenso steht der absolute Positionswert als digitaler Wert zur Verfügung, so wie dies anhand der Ausgänge 20 und 40 erläutert wurde.

Die Standardschnittstellen benötigen also die Signale der Ausgänge 35, 36, 29, 34 und 41 während Nicht-Standard-schnittstellen beispielsweise dann zusätzlich noch mit den Signalen der Ausgänge 20 und 40 arbeiten können. Der Vorteil dieser Maßnahme ist, daß beispielsweise am Signalausgang 20 bereits schon der absolute Positionswert zur Verfügung steht, der – bei den Standardschnittstellen – aus den Ausgangssignalen der Ausgänge 35, 36, 29, 34 erst errechnet werden muss.

Wichtig ist also die Codewandlung nach Fig. 5, bei der mit dem Codewandler 37 aus dem parallel anliegenden Codewort ein Standard-Codewort generiert wird.

Dank der weiter verwendeten Codewandler 25, 31 ist es demzufolge ebenfalls möglich, die üblichen Standardschnittstellen zu bedienen. Mit der Erfindung ergibt sich also der Vorteil, daß mit dem hier dargestellten Geber sowohl Standardschnittstellen angesteuert werden können, als auch neuartige Signalzusammenstellungen erzeugt werden, die in einfacher Weise weiterverarbeitet werden können.

Es ergibt sich also ein wesentlich minimierter Platzbedarf, weil die genannten elektrischen Schaltungsteile in Verbindung mit der neuartigen Codescheibe eine wesentlich geringere Baugröße aufweisen, als die herkömmlich bekannten Drehgeber.

Bezugszeichenliste

- 1 Codespur inkremental
- 2 Sprung
- 3 Signalpegel hoch
- 4 Sprung

- 5 Signalpegel niedrig
- 6 Fotodiode A
- 7 Fotodiode B
- 8 Fotodiode A'
- 9 Fotodiode B'
- 10 Fotodiodenspur ink.
- 11 Fotodiodenspur absolut
- 12 Fotodiodenspur absolut
- 13 Fotodiode
- 14 Fotodiode
- 15 Fotodiode
- 16 Fotodiode
- 17 Addierer
- 18 Addierer
- 19 Periode
- 20 Ausgang
- 21 Ausgang
- 22 Addierer
- 23 Zweig
- 24 Nullsignaldetektor
- 25 Codewandler
- 26 Ausgang D/A Wandler
- 27 DAU
- 28 Leistungstreiber
- 29 Ausgang
- 30 Zweig
- 31 Codewandler
- 32 DAU
- 33 Leistungstreiber
- 34 Ausgang
- 35 Ausgang ink
- 36 Ausgang ink
- 37 Codewandler
- 38 Parallel/Seriell Wandler
- 39 Zweig
- 40 Ausgang parallel absolut
- 41 Ausgang seriell absolut
- 42 Codespur
- 43 Codespur

Patentansprüche

1. Verfahren zur Erfassung von Winkelpositionen einer Geberscheibe, mit Inkrementalteilung und absolut codierter Meßteilung, zur Bestimmung der Absolutposition der Geberscheibe, im Durchlicht- oder Reflexionsbetrieb, wobei mindestens eine optoelektronische Ableseeinrichtung als Zeilendetektor ausgeführt ist, die der Codespur gegenüberliegt, und an der eine Auswerteeinheit angeordnet ist, die die Momentanposition der Geberscheibe aus den Abtastsignalen ermittelt, **dadurch gekennzeichnet**, daß vorzugsweise über einer einzigen Codespur (42) eine Absolutwertabtastung hoher Auflösung stattfindet, wobei die Absolutposition der Geberscheibe durch eine nachgeschaltete Auswerteeinheit ermittelt wird, an die die Signale der Absolutwertabtastung zugeführt werden.

2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Auswertung der Signale der Absolutwertabtastung in der Weise erfolgt, daß die Signale der Absolutwertabtastung einem Addierer (22) zugeführt werden, und daß der Codewandler (25) zusammen mit dem Digital-Analog-Wandler (27) das Codesignal, das vom Addierer (22) kommt, in ein Sinussignal umwandelt, das am Ausgang (29) anliegt, und daß der Codewandler (31) zusammen mit dem Digital-Analog-Wandler (32) das Codesignal das vom Addierer (22) kommt, in ein Cosinussignal umwandelt, das am Ausgang (34) an-

liegt, aus denen die Absolutposition der Geberscheibe bestimmt wird.

3. Verfahren nach Ansprüchen 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Codewandler (25 und 31) so programmiert sind, daß die Signale (29 und 34) in der Form $K \times \sin$ und $K \times \cos$ pro Vollumdrehung der Codescheibe entsprechen.

4. Verfahren nach Ansprüchen 1-3, dadurch gekennzeichnet, daß die Codewandler (25 und 31) so programmiert sind, daß an den Ausgängen (29 und 34) pro Scheibenumdrehung k Rechtecksignale mit einer vorgegebenen Phasenverschiebung ausgegeben werden.

5. Sensoreinheit für Gebersysteme zur Erfassung von Winkelpositionen einer Geberscheibe, mit Inkrementalteilung und absolut codierter Meßteilung, zur Bestimmung der Absolutposition der Geberscheibe, im Durchlicht- oder Reflexionsbetrieb, wobei mindestens eine optoelektronische Ableseeinrichtung als Zeilendetektor ausgeführt ist, die der Codespur gegenüberliegt, und an der eine Auswerteeinheit angeordnet ist, die die Momentanposition der Geberscheibe aus den Abtastsignalen ermittelt, dadurch gekennzeichnet, daß auf einer einzigen Codespur (1) eine Inkrementalabtastung, hoher Auflösung angeordnet ist, und daß dieser Auflösung zugeordnete Meßwertaufnehmer mit optoelektronischen Einheiten mit einem Mittenabstand von $1/4$ Periodenlänge (19) auf dieser Spur angeordnet und so ineinander verschachtelt sind, daß sie in der Reihenfolge A, B, A' und B' positioniert sind.

6. Sensoreinheit für Gebersysteme nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß alle gleichnamigen optoelektronischen Einheiten A, B, A', B', ausgebildet als Fotodioden (6, 7, 8, 9), eines Meßwertaufnehmers miteinander verbunden sind, um ein störungsfreies Summensignal zu erzeugen.

7. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 5 und 6, dadurch gekennzeichnet, daß bei Abtastung einer einzigen Codespur (1) voneinander abhängige und miteinander verschachtelte Signale im Fotodiodenarray erzeugt werden, die zueinander phasenverschoben sind.

8. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 5-7, dadurch gekennzeichnet, daß die Fotodioden (8, 9) mit den Bezeichnungen (A', B') ein zu (A, B) invertiertes Signal liefern.

9. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 5-8, dadurch gekennzeichnet, daß durch Zusammenschalten der Signale aus den Fotodioden (6, 8) (A, A') und (7, 9) (B, B') die Gleichanteile der Summensignale eliminiert werden.

10. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 1-9, dadurch gekennzeichnet, daß die Ermittlung der absoluten Information der Drehlage der Geberscheibe durch Abtasten eines speziellen seriellen 11 Bit langen Codes über die Fotodiodenspur (11) mit den Fotodioden (13-16) erfolgt, wobei die Fotospur (11) einen 11 Bit langen Code ermittelt, um die auf der Inkrementalspur angeordneten 2048 Perioden (19) darstellen zu können.

11. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 1-10, dadurch gekennzeichnet, daß pro Periode (19) genau ein absolutes Codewort von Fotodioden (13, 14, ..., 16) erzeugt wird.

12. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 1-11, dadurch gekennzeichnet, daß eine zusätzliche Fotodiodenspur (12) angeordnet ist, bei der eine invertierte Absolutwertabtastung gegenüber der Fotodiodenspur (11) vorgenommen wird.

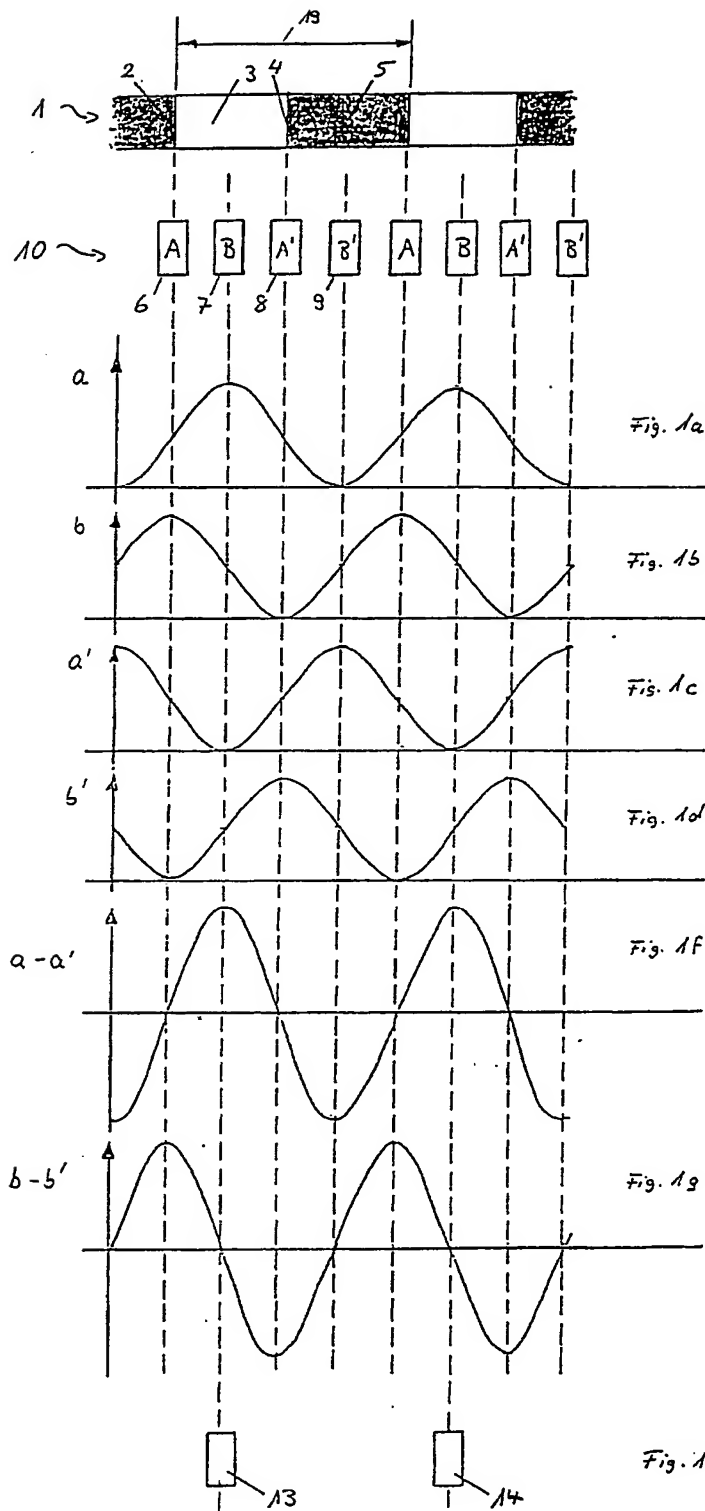
13. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 1-12, dadurch gekennzeichnet, daß die Codierung durch Zusammenschalten der Fotodiodenspuren (11, 12) erfolgen kann, und daß sie nicht zwingend 11 Bit breit sein muß, sondern daß sie auch länger oder auch kürzer sein kann.

14. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 5-13, dadurch gekennzeichnet, daß die Auswerteeinheit einen Addierer (17) und einen Subtrahierer (18) enthält, die jeweils die Signale A und A' sowie die Signale B und B' addieren, und die so entstehenden Signale anschließend jeweils einem Leistungstreiber zugeführt werden.

15. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 1-14, dadurch gekennzeichnet, daß eine sogenannte Nullsignalerkennung mit dem Nullsignaldetektor (24) in der Weise erfolgt, daß der am Eingang des Nullsignaldetektors (24) anliegende Code mit einem im Nullsignaldetektor (24) abgelegten Code verglichen wird, und bei Übereinstimmung ein Nullsignal an seinem Ausgang erzeugt wird, das bedingt durch die Codierung einmal pro Umdrehung der Geberscheibe auftritt.

16. Sensoreinheit für Gebersysteme nach den Ansprüchen 1-15, dadurch gekennzeichnet, daß nach dem Codewandler (37) ein üblicher Dualcode am Ausgang (40) parallel, oder nach einer parallel/seriell-Wandlung seriell zur Verfügung steht.

Hierzu 3 Seite(n) Zeichnungen



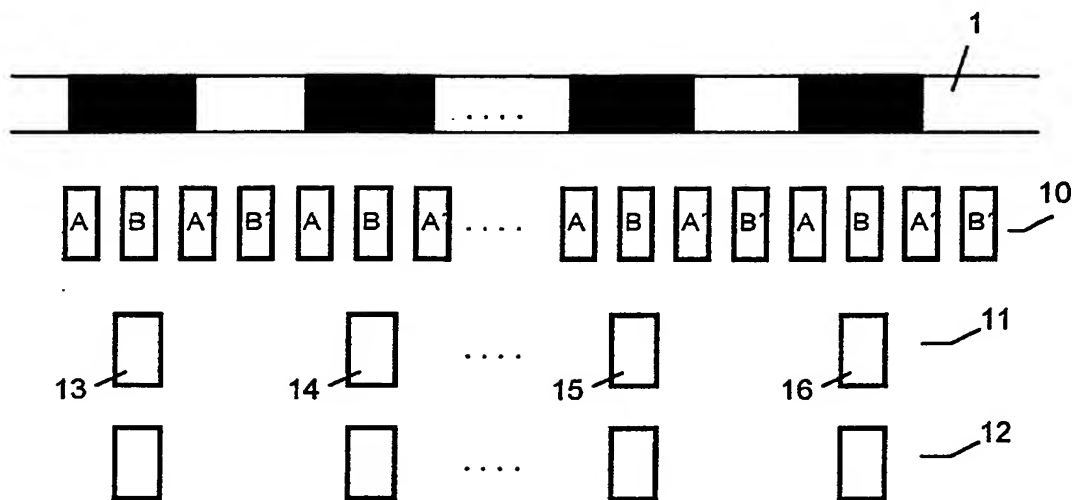


Fig. 2

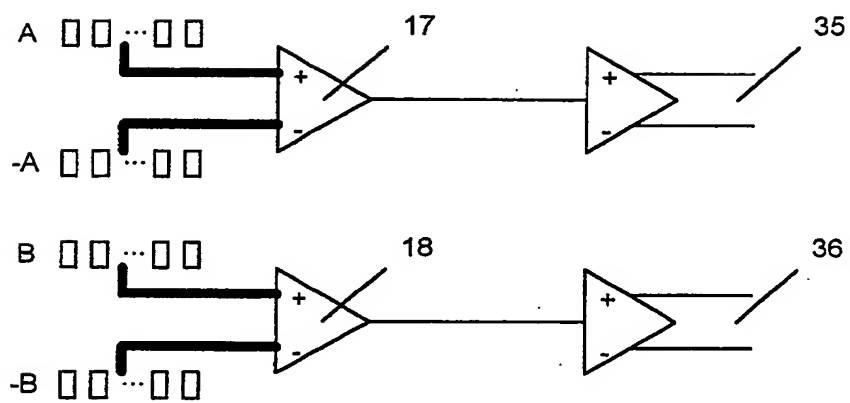


Fig. 3

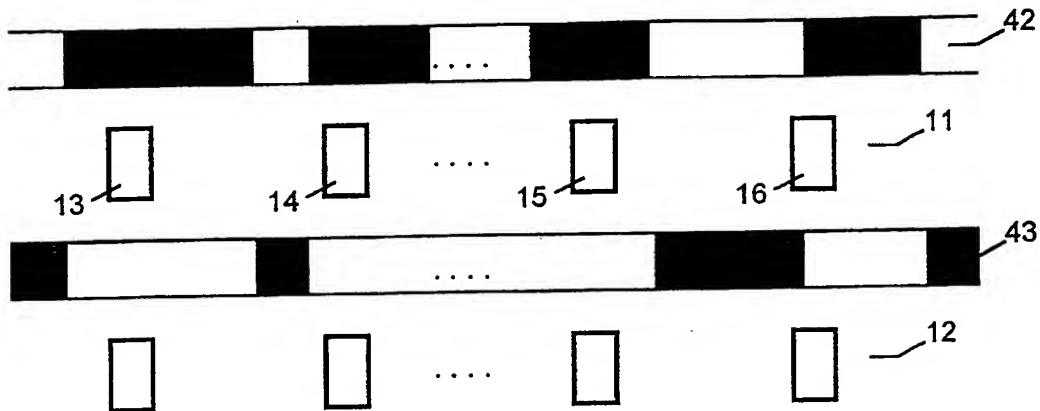


Fig. 4

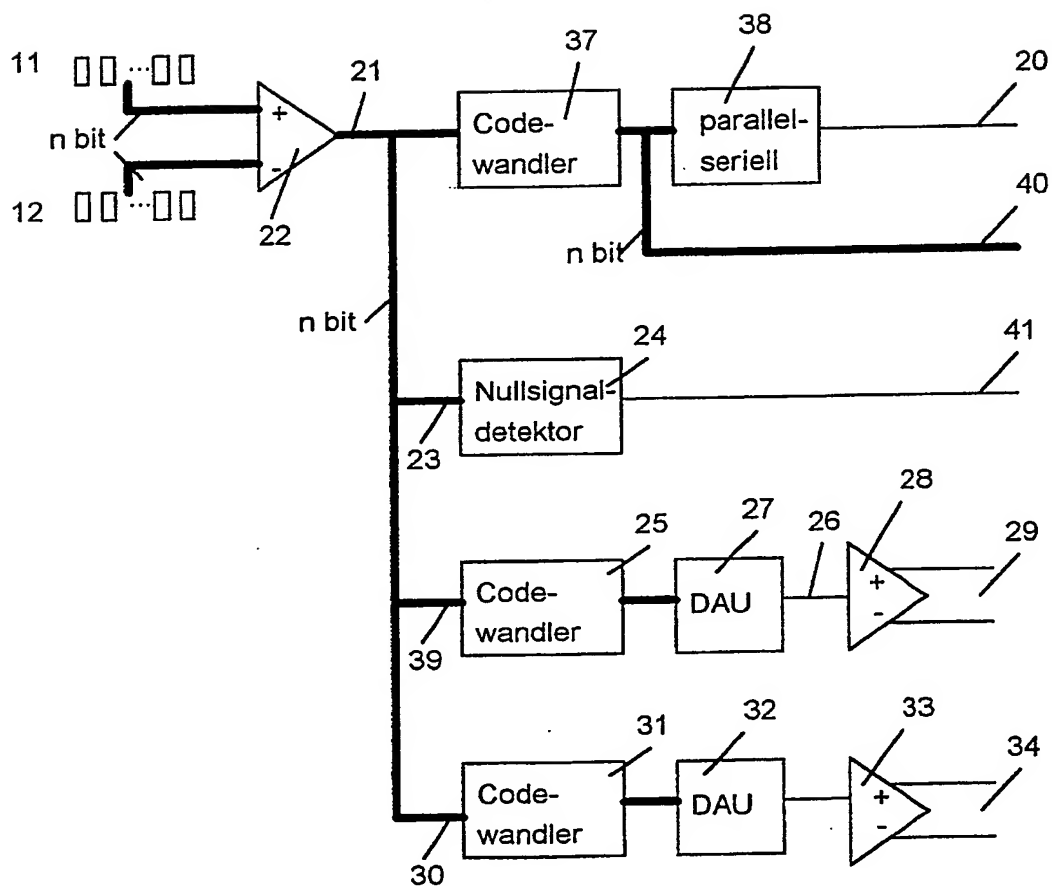


Fig. 5

Optical angle sensor

Patent Number: EP0952429
Publication date: 1999-10-27
Inventor(s): KUENSTLER BERNHARD DIPL-ING (DE)
Applicant(s): HENGSTLER GMBH (DE)
Requested Patent: DE19818654
Application Number: EP19990107849 19990421
Priority Number(s): DE19981018654 19980425
IPC Classification: G01D5/249; G01D5/36; G01D5/245
EC Classification: G01D5/245C1, G01D5/249B, G01D5/36
Equivalents:
Cited patent(s): WO8600478; EP0102241; EP0825420; US5444613; EP0575663

Abstract

The sensor has an incremental scale arranged along a single code track with high resolution with at least 2048 periods per 360 degrees transducer plate revolution. Measurement transducers are nested on the track to achieve the resolution. The sensor has at least one optoelectronic reader as a line detector for a transducer plate with incremental and absolute scales. The reader is arranged opposite a code track. An evaluation device determines the instantaneous position of the plate from the sensor signals. An incremental scale is arranged along the single code track (1) with high resolution with at least 2048 periods per 360 degrees revolution of the transducer plate. Measurement transducers associated with this resolution are arranged on the track with a center spacing of one-quarter period length (19) and are nested, so that they are positioned in a sequence A,B,A' and B'. An Independent claim is also included for a method of detecting the angular position of a transducer plate.

Data supplied from the esp@cenet database - I2

DOCKET NO: AR-R14

SERIAL NO: _____

APPLICANT: Anton Rodi

LERNER AND GREENBERG P.A.

P.O. BOX 2480

HOLLYWOOD, FLORIDA 33022

TEL. (954) 925-1100

THIS PAGE BLANK (USPTO)